h:\epoquenetdata\eplogf\internal.log

JC17 Rec'd PCT/PTO 02 JUN 2005

1/1 - (C) PAJ / JPO

PN - JP1123809 A 19890516

PA - HITACHI METALS LTD

I - B01D21/24 ; B01D21/18

TI - ALGA REMOVING DEVICE

AB - PURPOSE: To easily and efficiently remove algae without using man power by mechanically removing algae growing and sticking in the vicinity of water collecting trough provided on both sides of settling pool by the revolution of an alga removing plate.

- CONSTITUTION: When an endless double chain is rotated by a driving motor, the sediment settled on the bottom of a settling pool is scraped ad collected by a flight 10 at the lower part of the chain and is suitably discharged to the outside. On the other hand, at the upper part of the chain, the guide roller 21 of a roller arm 20 is brought into contact with the front end part 41 of a guide rail 40 having a curvature and is moved along the side surface of the guide rail 40 while engaging with it. As a result, the roller arm 20 is rotated around a pin 15 against the force of a spring 22, and, at the same time, the alga removing plate 30 is also rotated so that the top end part 31 of the plate is pressed against the side wall 2a of the water collecting trough 2. Consequently, the algae sticking to the side wall 2a is efficiently exfoliated and removed with the rotation of chain.

THIS PAGE BLANK (USPTO)

⑨日本国特許庁(JP)

⑩特許出願公開

四公開特許公報(A)

平1-123609

@Int_Cl_4

識別記号

庁内整理番号

匈公開 平成1年(1989)5月16日

B 01 D 21/24

A-6525-4D C-6525-4D

審査請求 未請求 発明の数 1 (全4頁)

69発明の名称

藻類除去装置

②特 願 昭62-280795

❷出 願 昭62(1987)11月6日

⑫発 明 者

稲 富

智

埼玉県熊谷市三ケ尻5200番地 日立金属株式会社熊谷工場

内

⑪出 願 人

日立金属株式会社

東京都千代田区丸の内2丁目1番2号

⑩代 理 人 弁理士 猪熊 克彦

明細書

1 発明の名称 藻類

藻類除去装置

・2 特許請求の範囲

3 発明の詳細な説明

[産業上の利用分野]

本発明は、下水処理場の沈殿池の集水樋付近に

発生・付着する藻類を容易に効率よく除去することができる藻類除去装置に関するものである。

[従来の技術]

下水処理場の沈殿池では、沈隆した固形成分を除去するために、沈殿池の中に複数のフライトを取付けた無端ダブルチェーンを設置し、該チェーンを選転して沈殿池底部に溜った沈殿物をフライトによって漫き寄せて沈殿池外に排出しているが、沈殿池の両側上部の集水橋付近に発生・付着する藻類の除去については、従来人力によって沈殿池外に取出すことが行われていた。

[発明が解決しようとする問題点]

沈殿池の両側上部の集水値付近に発生・付着する藻類を除去するための上記従来の技術は、人力によっているため、そのための人員を要し経済的にも安全衛生上からも問題があり、また臭観上からも同題があった。

[問題点を解決するための手段]

本発明は、上記問題点を解決するために、沈殿 池内を回動する無端ダブルチェーンの上行部の高



[作用]

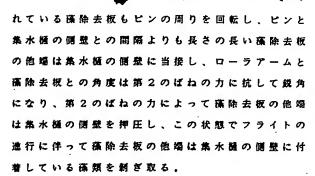
無端ダブルチェーンに直角に取付けたフライトがガイドレールを敷設した部分に進行したときには、ローラアームのガイドローラはガイドレールに当接しガイドレールに沿って係合して移動し、ローラアームは第1のばねの力に抗してピンの周りを回転し、同時にローラアームと直角に付勢さ

例を示す要都平面図、第4図は、第3図の状態時の側面図、第5図と第6図とは、それぞれ第1のばねと第2のばねとの取付け方法を示す説明用平面断面図である。

1 は沈殿池であって、汚水が第 1 図の左方から 供給され右方へゆっくりと流れる間に、含有する 固形成分を沈殿させるための長方形平面をした槽 として形成されている。

2 は集水種であって、沈殿池1 の長手方向の両側面上部の内側下流側に適宜長さと幅とをもって突設され、溢流する排水を受け、外部に排出するようになっている。

3 は無端ダブルチェーン(以下単にチェーンという。)であって、駆動モータ4によって駆動され、スプロケット5a、5b、5c、及び5dによって転向されて、沈殿池1内を回動する。3aは、沈殿池1の上部を走行するチェーン3の上行部であって、従来のチェーンが集水櫃2の最上流部付近より下方に斜向させていたのに対し、本発明では集水櫃2の最下流部付近まで斜向させずに、上行部3aが集



フライトが進行してガイドレールを敷設した部分が終了したときには、第1のばねの力によってローラアームはフライトと平行な元の位置に戻り、同時に第2のばねの力によって藻除去板はローラアームと底角な元の位置に戻り、フライトによる沈殿池底部に宿った沈殿物の掻き寄せに支降を来すことがない。

[実施例]

本発明の一実施例を、添付の図面に基づいて説明する。第1回は、本発明の一実施例を示す側断面図、第2回は、本発明装置例の要部を示す平面図、第3回は、本発明装置が掻き取り状態にある

水樋2の溢流水面とほぼ一致させた位置を維持しながら移動できるように、スプロケット 5bが配設されている。3bは、沈殿池1の底部を走行するチェーン3の下行部である。

10はフライトであって、連結部11によってチェーン3に直角に適宜間隔で取付けられ、チェーン3の下行部3bが進行する際に、沈殿池1の底部に溜った沈殿物をピット6に優き寄せる。12はローラであって、チェーン3の上行部3aの下方に設けられたレール7の上面に当接して運転し、チェーン3の上行部3aを支持して走行を容易にするものであり、13は、チェーン3が下行部3bに至ったときにこれを支持するための同様なローラである。14は、全数又は一部のフライト10の両端に設けられたフランジであって、該フランジ14にはピン15が固設されている。

20はローラアームであって、その一端はフライト10のピン15に回転自在に枢着され、他端にはガイドローラ21が回転自在に軸止されており、ローラアーム20をフライト10とほぼ平行な方向に付勢

する第1のばね22が、前記ピン15に取付けられている。

30は 孫除去板であって、その一端はフライト10のピン15に回転自在に枢着され、他端には例えば合成樹脂製の先端部31が着脱自在に取付けられており、孫除去板30をローラアーム20とほぼ直角な方向に付勢する第2のばね32が、前配ピン15に取付けられている。孫除去板30は、ピン15と集水艇2の側壁2aとの間隔よりも長い長さを有している。なお集水艇2の側壁2aには通常ウェアアレートが取付けられているが、そのときは孫除去板30の先端部32の形状を、該ウェアアレートに係合する形状とすることが好ましい。

40はガイドレールであって、 集水値 2 の 側壁 2 a に付着する 藻類の援き取りを希望する 位置に相当する長さだけ 固設され、少なくも 前端部 41には曲率を持たせておくことが 好ましい。

・本実施例は上記のように構成されているから、 駆動モータ4を作動させるとチェーン3が回動し、 チェーン3の下行部3bに取付けられたフライト10

ら外れると、第1のばね22の力によってローラアーム20は、フライト10とほぼ平行な元の位置に戻り、第2のばね32の力によって議除去板30は、ローラアーム20とほぼ直角な元の位置に戻るから、チェーン3の下行部3bに至ったときにフライト10による沈殿物の援き寄せに支障を来すことがない。
[発明の効果]

本発明装置によって、下水処理場の沈殿池の集水艇の倒壁に発生・付着する藻類は、容易に効率よく掻き寄せることができるから、上配藻類の掻き寄せに要していた人質を削減することができ、安全衛生上の問題も解消し、また典観上からも好ましい効果を得ることができる。

4 図面の簡単な説明

第1回は、本発明の一実施例を示す側断面図、 第2回は、本発明装置例の要部を示す平面図、第 3回は、本発明装置が損き取り状態にある例を示す要部平面図、第4回は、第3図の状態時の側面 図、第5回と第6図とは、それぞれ第1のばねと 第2のばねとの取付け方法を示す説明用平面断面



によって、沈殿池1の底部に滑った沈殿物は第1 図中左方に掻き寄せられてピット6に集められ、外部へ適宜の手段(図示していない。)によって搬出される。

一方チェーン3の上行部3aでは、ローラアーム20のガイドローラ21がガイドレール40の曲率を持った前端部41に当接し、ガイドレール40の側面に沿って係合して移動する。この結果ローラアを回転してはかって係合して移動する。このは中ではかっている。 同時に確除去板30も回転してその先端部31が集水橋2の側壁2aに当接する。したがってラーム20側に鋭角になり、第2のばね32は確除する。こうとがって第一ム20側に鋭角になり、第2のばね32は確除を30の先端部31を集水橋2の側壁2aに押圧する。こうしてチェーン3の回動に伴って集水樋2の側を3aに押圧する。こうしてチェーン3の回動に伴って集水樋2の側を3aに付着している確類を効率よく剝ぎ取ることができる。剝ぎ取られた機械力その他の適宜手段で外部へ搬出すれば良い。

次にローラアーム 20がガイドレール 40の 後端か

図である。

 1 … 沈殿池
 2 … 集水極
 2 a … 何数

 3 … 無端ダブルチェーン
 4 … 駆動モータ

 5a,5b,5c,5d … スプロケット
 10 … フライト

 15 … ピン
 20 … ローラアーム
 21 … ガイドローラ

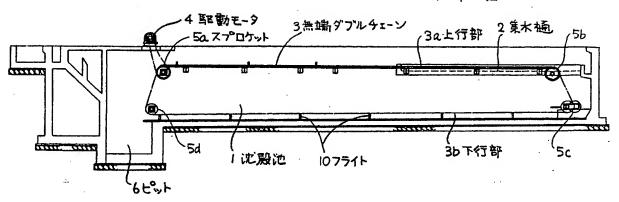
 22 … 第 1 のばね
 30 … 孫除去板
 31 … 先端部

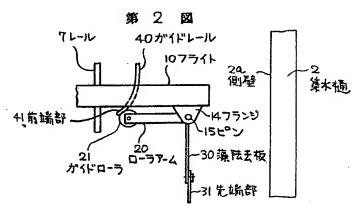
 32 … 第 2 のばね
 40 … ガイドレール
 41 … 前端部

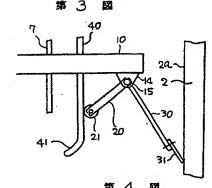
 代理人
 弁理士
 籍 熊 克 彦

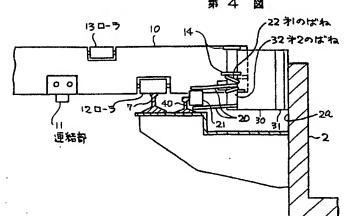


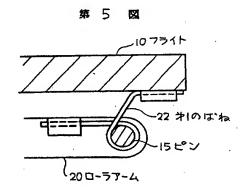
第 / 図

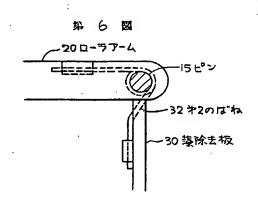












MARTINE CONTRACTOR AND CONTRACTOR